

先端データ解析論レポート第二回

学生番号 37-176839 田村浩一郎

2017 年 4 月 23 日

1 宿題 1

ガウスカーネルモデルを実装し,

$$y = \frac{\sin(\pi x)}{\pi x} + 0.1x$$

に対する推定を行なった.

そして, 正規化パラメタとガウス幅をクロスバリデーションによって決定した.

実装及び出力結果は以下 url の github にある.

https://github.com/koichiro11/lecture/blob/tamura/ada/ada2/ada_2_tamura.ipynb

2 宿題 2

線形モデル

$$f_{\theta}(\mathbf{x}) = \sum_{j=1}^b \theta_j \phi_j(x)$$

を用いた L_2 正則化回帰に対する一つ抜き交差確認による二乗誤差は, 次式で解析的に計算できることを示す.

$$Loss = \frac{1}{n} \|\tilde{\mathbf{H}}^{-1} \mathbf{H} \mathbf{y}\|^2$$

Proof. $(\mathbf{x}_i, \mathbf{y}_i)$ を除いて学習したパラメタは, 講義資料より以下のように表せる.

$$\hat{\theta} = (\mathbf{X}_{-i}^T \mathbf{X}_{-i} + \lambda \mathbf{I})^{-1} \mathbf{X}_{-i}^T \mathbf{y}_{-i}$$

ただし, \mathbf{X}_{-i} は $(b-1) \times p$ の行列である.

ここで Sherman-Marrison-Woodbury の公式より,

$$\begin{aligned} \mathbf{X}_{-i}^T \mathbf{X}_{-i} &= (\mathbf{X}^T \mathbf{X} - \mathbf{x}_i^T \mathbf{x}_i)^{-1} \\ &= (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} + \frac{(\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{x}_i^T \mathbf{x}_i (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1}}{1 - (\mathbf{x}_i^T (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{x}_i)} \end{aligned}$$

ここで,

$$(\mathbf{X}_{-i}^T \mathbf{X}_{-i})^{-1} (\mathbf{X}_{-i}^T \mathbf{y} - \mathbf{x}_i^T \mathbf{y}_i)$$

を計算することによって,

$$\hat{\theta}_{-i} = \hat{\theta} - (\mathbf{X}_{-i}^T \mathbf{X}_{-i})^{-1} \mathbf{x}_i^T \mathbf{y}_i + \frac{(\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{x}_i^T \mathbf{x}_i (\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} (\mathbf{X}_{-i}^T \mathbf{y} - \mathbf{x}_i^T \mathbf{y}_i)}{1 - (\mathbf{x}_i^{-1} \mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{x}_i}$$

上式を整理すると,

$$\hat{\theta}_{-i} = \hat{\theta} - \frac{(\mathbf{X}^T \mathbf{X})^{-1} \mathbf{x}_i (y_i - \mathbf{x}_i^T \hat{\theta})}{1 - h_{ii}}$$

が得られる.

今回対象としている誤差関数 $Loss$ に対して,

$$\begin{aligned} Loss &= \sum_{i=1}^n (y_i - \mathbf{x}_i^T \hat{\theta}_{-i})^2 \\ &= \sum_{i=1}^n \frac{y_i - \mathbf{x}_i^T \hat{\theta}}{1 - h_{ii}} \end{aligned}$$

と導ける. そうして,

$$\mathbf{H} = \mathbf{X} - \mathbf{X}(\mathbf{X}^T \mathbf{X} + \lambda \mathbf{X})^{-1} \mathbf{X}^T$$

とした時, h_{ii} は $\tilde{\mathbf{H}}$ の対角成分となっていることに気をつけると,

$$Loss = \frac{1}{n} \|\tilde{\mathbf{H}}^{-1} \mathbf{H} \mathbf{y}\|^2$$

□